



21 Aktenzeichen: 102 54 211.2
22 Anmeldetag: 20. 11. 2002
43 Offenlegungstag: 11. 9. 2003

30 Unionspriorität:
60/332,063 21. 11. 2001 US
10/174,926 19. 06. 2002 US

71 Anmelder:
Ford Global Technologies, Inc., Dearborn, Mich.,
US

74 Vertreter:
Viering, Jentschura & Partner, 80538 München

72 Erfinder:
Lu, Jianbo, Livonia, Mich., US; Meyers, Joseph
Carr, Farmington Hills, Mich., US; Brown, Todd
Allen, Dearborn, Mich., US

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

54 Gier-Stabilitätssteuersystem mit Roll-Stabilitätssteuerfunktion

57 Gierstabilitätssteuersystem mit Rollstabilitätssteuerfunktion für ein Kraftfahrzeug und mit einer Mehrzahl von Sensoren (28 bis 39), welche die Dynamikbeschaffenheiten des Fahrzeuges erfassen. Die Sensoren können aufweisen einen Geschwindigkeitssensor (20), einen Lateralbeschleunigungssensor (32), einen Giergeschwindigkeitssensor (28) und einen Longitudinalbeschleunigungssensor (36). Der Regler (26) ist gekoppelt an den Geschwindigkeitssensor (20), den Lateralbeschleunigungssensor (32), den Giergeschwindigkeitssensor (28) und einen Longitudinalbeschleunigungssensor (36). Der Regler (26) erzeugt sowohl ein Gierstabilitätssteuersignal und ein Rollstabilitätssteuersignal. Die Priorität, ob eine Gierstabilitätssteuerung oder eine Rollstabilitätssteuerung erzielt wird, wird durch eine Prioritätsbestimmungslogik bestimmt. Wenn ein mögliches Überschlagerereignis erfasst wird, bekommt die Rollstabilitätssteuerung Priorität. Der Regler für die Rollstabilitätssteuerfunktion bestimmt einen Rollwinkel des Fahrzeuges von dem Lateralbeschleunigungssensorsignal und berechnet das Steuersignal, welches auf dem Rollwinkel basiert.

